

勤務先部署	デジタルアーキテクチャ・デザインセンター プロジェクト部
区 分	常勤または非常勤
募集人数	若干名
業 務 内 容	<p>Society5.0 の進展に伴い、多様なステークホルダが複合的に連携し複雑化したシステムが生活や産業の基盤を形成している。こうした中で、デジタルアーキテクチャ・デザインセンター（DADC）は、特にサイバー・フィジカルの融合領域や IoT 等の分野において、社会システムや産業構造の最適な設計（アーキテクチャ設計）等を通じ、その総合的な信頼性等の確保と日本の産業競争力の強化を図ることをミッションとしている。</p> <p>対象職員は、自律移動ロボットプログラム（※）において、全体俯瞰の観点からアーキテクチャ設計等を推進する業務に従事する。</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>※自律移動ロボットプログラムの業務スコープ</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・自動運転車やドローン、サービスロボットといった自律移動ロボットを活用することで、単に人間の作業を代替する形ではなく、脱炭素や少子高齢化などの社会課題を解決しながら、より人間の生活を豊かにし、富を創出できる仕組み・取組みの将来ビジョンを描く。そして、実現機能やルール等の全体構造を示したアーキテクチャを設計し、将来ビジョン実現に向けた施策やロードマップを作成する。</li> </ul> </div> <p>具体的には、主に次の職責を担う。</p> <p>なお、応募者は自身が得意とする以下の業務内容の複数又は一項目を応募書類や選考面談時に提示する。</p> <p>1.ステークホルダマネジメント</p> <p>多種多様なステークホルダと有効なコミュニケーションを行い、良好な信頼関係を構築しながら、次に掲げる各事項を推進する。また、こうした取組を通じて、ステークホルダのコミュニティの規模・質を高める。</p> <p>(1)関係省庁・独立行政法人・その他政府関係機関</p> <p>関係省庁等との間での要求事項の把握、現状把握・分析、設計仮設の提示・検証及び共同検討、並びに、関係省庁等が実施する取組との連携について、企画・立案・調整を行う。また、必要に応じて、関係省庁等が開催する会議に参加する。</p> <p>(2)民間企業・業界団体・学識者</p> <p>民間企業との間での要求事項の把握、現状把握・分析、設計仮設の提示・検証及び共同検討、並びに、民間企業等が実施する取組との連携について、企画・立案・調整を行う。また、必要に応じて、民間企業等が開催する会議に参加する。</p> <p>(3)報道機関・社会一般</p> <p>国内外の社会一般から認知・共感を得て、幅広い社会実装に繋げるための取組について、企画・立案・対応を行う。</p> <p>2.アーキテクチャ設計等マネジメント</p> <p>次に掲げる各事項を推進する。また、こうした取組を通じて、設計したアー</p>

キテクチャを報告書に纏めて公表するとともに、同アーキテクチャを踏まえて官民で実施される実証事業・研究開発事業の規模を拡大し、社会実装される事業の規模の拡大に繋げていく。

(1)ビジョンの策定

コンセプトの具体化、ユースケースの具体化、経済性分析及び普及策の具体化を行った上で、ビジョンを策定・更新する。

今年度の主なスコープは、ドローンについては、国内外での普及に向けた戦略や取組を具体化し、サービスロボットや自動運転車については、ユースケースの具体化及び経済性分析を深めるなどして、自律移動ロボット全体のビジョンを詳細化・更新すること。

(2)アーキテクチャの設計

ストラテジービュー・オペレーショナルビュー・サービスビューを含む様々なビューからアーキテクチャを設計・更新する。

今年度の主なスコープは、2.(1)(3)の取組を踏まえて、アーキテクチャの詳細化・更新を行うこと。

(3)ロードマップの策定

ビジョン及びアーキテクチャの実現に向けて、必要な施策を具体化するとともに、実現までのロードマップを策定・更新する

今年度の主なスコープは、自律移動ロボットアーキテクチャ報告書に記載した施策について、関係するプロジェクトや 2.(4)の実証事業・研究開発事業・実装事業の実施事業者と連携して、詳細化・更新を行うとともに、左記及び 2.(1)の取組を踏まえて、ロードマップの詳細化・更新を行うこと。

(4)実証事業・研究開発事業・実装事業との連携

関係省庁等及び民間企業等に対して、上記(1)から(3)に基づいた実証事業・研究開発事業・実装事業の実施を企画・提案して、その実施が実現した際には、同事業を通じてビジョン及びアーキテクチャの検証を行い、必要に応じて、ビジョン及びアーキテクチャの更新に繋げるとともに、その事業化や普及を促す。

3.プロジェクトマネジメント

自律移動ロボットプログラム全体について、アーキテクチャ設計等を効率的かつ効果的に進められるよう、次の各事項を推進する。

(1)リソースマネジメント

自律移動ロボットプログラムを構成する各プロジェクトの人員、予算等のリソースを適切にマネジメントする。

(2)工程マネジメント

自律移動ロボットプログラムを構成する各プロジェクトの進捗を把握して、必要に応じた対処をすることにより、工程を適切にマネジメントする。

(3)品質マネジメント

自律移動ロボットプログラムを構成する各プロジェクトの成果物をレビューして、その品質水準を適切にマネジメントする。

<p>スキル要件</p>	<p>1. 多種多様なステークホルダと有効なコミュニケーションを行い、良好な信頼関係を構築しながら、必要な取組の企画・立案・調整を行う能力・経験を有すること。</p> <p>2. アーキテクチャを設計して、システムに具体化する能力・経験を有すること。次の対象領域に関して専門家と議論して、論点の整理や方向性の具体化ができる程度の知見を有すること。</p> <p>《対象領域》  自動運転車やドローン、サービスロボットといった自律移動ロボットに関連するシステム及び当該システムを利活用したビジネス技術仕様の標準化</p> <p>3. 多種多様なステークホルダが関与する大規模・複雑なプロジェクトについて、リソース、工程、品質等の観点から適切にマネジメントを推進した能力・経験を有すること。</p>
--------------	---